

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1 Kesimpulan**

Berdasarkan hasil pengujian yang telah didapatkan dan analisa yang telah dilakukan penulis dapat memberi kesimpulan, yaitu:

- a. Sistem Inferensi *fuzzy* dengan metode mamdani yang telah dibangun dapat mengatur navigasi arah pergerakan robot *hexapod* pendeteksi kebocoran gas LPG, yaitu arah gerak maju, belok kanan, dan belok kiri.
- b. Dengan menggunakan metode *fuzzy* pergerakan robot menjadi lebih efisien karena dapat menyederhanakan kemungkinan-kemungkinan arah gerak yang ditemui pada saat pergerakan.

#### **5.2 Saran**

Berdasarkan penelitian yang telah penulis lakukan terhadap navigasi arah pergerakan robot dengan sensor ultrasonik, penulis dapat memberikan saran untuk perbaikan selanjutnya, dapat menggunakan metode lain seperti logika *fuzzy* Sugeno atau logika *fuzzy* Tsukamoto untuk hasil yang lebih baik.